⑩ 公 開 特 許 公 報 (A)

昭60-44297

⑤Int Cl.4

識別記号

庁内整理番号

❸公開 昭和60年(1985)3月9日

B 26 D 3/28 A 22 C 17/00 B 26 D 7/32 B 65 G 47/26 B-7222-3C 7421-4B 7173-3C

7173-3C 6710-3F

審査請求 有

発明の数 1 (全6頁)

69発明の名称

食肉片の切断時における近接重ねの整列方法

②特 願 昭58-149991

29出) 願 昭58(1983) 8月17日

個発 明 者 首 野

昭 吾

町田市つくし野1丁目31番42号

川崎市高津区新作392番地

①出 願 人 星野商事株式会社②代 理 人 弁理士 磯野 道造

明 細 4

1. 発明の名称

食肉片の切断時における近接重ねの整列方法 2.特許請求の範囲

3. 発明の許勘な改明

この発明は、食肉片の切断時における近接重 ねの整列方法に関するものである。

従来は食肉片となる肉塊を切断したり、また 切断した食肉片をパイレス(トレイ)内に近接 重ね(一端を折曲げた食肉片同士をその一端側 を前接位置にあたる食肉片の一端側を除く以外 の上面に一定間隔により順次に重ねて行く重ね 方)により整列する場合はハム用の機械を使用 していた。従つて切断後の食肉片をパイレス内 17 移乗して近接重ねをするときは串(爪)で差 しながら行つていた。このため食肉片側に串差 しの跡が残つて商品価値が低下するうえ、その 際常温では食肉片がダレて串差し操作が円滑に できないため、食肉片となる肉塊自体を-3℃ 程度まで低温化した状態のもとで行つていた。 これにより温度管理が極めて困難で、上配近接 重ね時における整列作菜の能率向上が図れなか つた。また食肉片の中の油身は通常食肉片の下 伊に配従するようにしてパイレス内に整列させ るが、従来はこれを手作業により行つていたの Į,

で多くの時間と労力を殺し、かつ不揃いになつ て見栄えも悪かつた。さらに従来は上配のよう に肉斑は自動切りであつても、パイレス内には 手動により入れていたので極めて非能率的で、 コスト高を招くという各問題点があつた。

以下、この発明の実施例を忝付図面に基づいて説明する。

まずこの発明の主体となる食肉片の切断整列

この軸 5 と両送りローラ4 B とに対するペペルギャ 6 A , 6 B の嵌着およびその暗み合わせをもつて、全ローラ4 A , 4 B は両側から肉塊 A を挟着した状態でこの肉塊 A を下方へ送り込む同一方向への間欠回転が可能のように粗着されている。

次に前記タンク2の直下位他にあたる機体1 内の一方側には往復動モータ7が配置され、この出力軸に嵌着された駆動スプロケット8と、他方側の回転軸に嵌着したスプロケット9間には一連のチェン10が水平線に掛回されて、このチェン10には前記タンク2の下端部が連結されている。従つて往復動モータ7の駆動により前記のタンク2が同一高さ位後で左右への往復動が可能となるように構成されている。

この態様によるタンク2の底部位置にはこのタンク2内から下方へ送り込まれた肉塊Aをスライス状に切断するための刃体12が水平態による回転自在に配置されている。この刃体12はその直下位置に配置された様型による切断用

装敞 C は次のように構成されている。 すなわち 第1図および第2図に示すように、この切断整 列表置Cは、機体1の上部位値に食肉片となる 肉塊Aを挿入するために上下部を開口しかつ両 ・側部を間隔的に開口した長方筒体によるタンク 2が模型配置に取付けられている。このタンク 2の後部位假には切断厚み調整用送りモータ3 が配飾されていて、その出力軸には円筒面の外 周に山形状の送り凸片を設けた駆動送りローラ 4 A が、側面の開口部から全周中の一部の送り 凸片を装入する態様をもつて一体回転自在に配 催されている。またこの餌にあたる駆動送り口 - ラ 4 Aの上下位世にはこの駆動送りローラ 4 Aと同形による送りローラ4Bが间様状に配置 されている。さらにこの側面と対向するタンク 2の他方側面にも一方側と同形间数の送りロー ラ4Bが何様状に配置されている。そして及方 共にその側毎の凶示しないスプロケットとチェ ンとにより連結されている。なお根上位の送り ローラ4B間にはペペルギヤ軸5が配佐され、

モータ11の出力軸に一体回転可能に軸嵌されている。

さらに上記整列散送ペルト15の直下位徴にはこの整列散送ペルト15上に整列状に収置された食肉片Bをそのままの状態で連携的に移乗を受けるためのペイレス19が、次に示す移送装置Dによりこの位置では順次に上昇してその最上部位置で前記の整列散送ペルト15から整列状の食肉片Bをそのままの状態で移棄を受け

るべく、上記ペルト」5の前進方向に移動し、 その隣部にあたる位依では整列の食内片Bを破 位した状態で順次に降下するように配置されて いる。

前記による移送装置Dは次のように構成され ている。すなわち第1図及び第2図に一部をも つて示すようにこの移送装置Dは、その一方側 で前後の上下位徴化スプロケット16A,16 Bがそれぞれ配置されていて、その各上下のス プロケット16A,16B間には昇動チェン棚 17がチェンにおける懸回により上昇動が可能 のように上昇装備Diが配置されている。そして この昇動チェン棚17に間隔的に突設されてい るピン17A上には前記のパイレス19を収位 するように格成されている。またパイレス19 の進行方向の隣部位置にも前記と同様構成によ り凶示しない降動チエン棚が、この位置の前後 の上下位置に配做されている図示しないスプロ ケット間に対するチェンの燈回により降下動が 可能のように降下装置Dyが配置されている。そ

前記の構成による切断整列装置Cと移送装置 Dとを用いて食肉片の切断時における近接重ね

の整列方法を説明する。

ますタンク2内に例えば牛肉等による内塊A でその油身が駆動送りローラ4A側に位置する ようにして挿入したのち、制御部18のスイツ チに対するワンタッチ操作により前記した各モ - 43 , 7 , 1·1 , 1 3 を駆動すると、切断厚 み調整用送りモータ 3·の 駆動により各ローラ 4 A,4Bが同一方向に個別に回動するため、タ ンク2内の肉塊Aは下部開口側へ送り込まれる。 このとき同時に往復勤モータ1の駆動によりチ エン10を介して上記のタンク2が左右方向へ 往復動を開始すると、その下部開口位置では切 断用モータ11と一体的に刃体12が一方向に 回転しているので、タンク2内の肉塊Aは、上 記切断厚み調整用送りモータ3の送り低により 第8回に示す任意設定の内厚しのもとで、スラ イス状に切断される。このときその直下の竖列 設送ペルト15は制御部18の指令あるいは図

して、上昇装置D」と降下装置D」との間に、バイレス19に食肉片Bを移し換る時にのみベルトの前進と同期して前進する前進装置D」が配散される。

たお機体 1 の底部位置には方向自在車 1 a が 取付けられていて、全方位に対する移動が可能 のように構成されている。また前記機体1の他 方側上部位置には次に示す制御部18が根置状 に配置されていて、前配した切断厚み調整用送 りモータ3、往復動モータ7、整列送りモータ 13および移送装置Dの各連携駆動操作が相互 に同期するための制御が可能のように設定され ている。特に整列送りモータ13はその正転と 逆転の反復動作により、整列搬送ペルト15が 後記の各規定による初端曲げの戻し距離で、スス ライス整列の送り距離し、近接重ねにおける次 接初始曲げの関し距離しおよびその近接裏ね間 隔の送り距離 P の設定動作が、切断厚み調整用 送りモータ3と往復動モータ7とに正確に同期 するように殷定されている。

示しないセンサー等による検知作用により、前 記の肉厚1に切断された食肉片 B が第 3 図のよ うにその初端をペルト面に接触した時点で初端 曲げの戻し距離 4 宛 後退方向へ戻しの走行をす る。従つてこの食肉片 B の初端は、ペルト 1 5 上で内側への曲げの助動作が与えられる。

この時点で整列搬送ペルト15は、第4図に示すように、スライス整列の送り距離 4. 宛前進方向へ送りの走行をする。従つてペルト15上の食肉片 B はその一端側を前記の 4. 宛折曲げられた状態のもとでペルト15の面上に接するようにして最初の整列が行われる。

次に、ベルト15上の食肉片Bに次の食肉片Bを後述する第7図に示すPの翳だけ間隔をおいて重ねることが可能にベルト15をP+ℓ・に見合う位置まで後退即ちスプロケット14Aを逆転させる。この動作を貼5図の最初の食肉片Bの上面に次に切断された食肉片Bの初端が発力されて、第6図に示すように、整列般送ベルト

15は再び初端曲げの戻し距離 4.宛後退方向へ 戻しの走行をする。従つてこの次接の食肉片 B の初端は、前記によりペルト 15上に整列され ている最初の食肉片 B の上面に当様した状態で、 前記と同様に内側への曲げの助動作が与えられ る。

この時点で整列搬送ベルト15は、第7図に示すように、近接旗ね間隔の送り距離Р宛前進方向へ送りの走行をする。従つて最初の食肉片B上に当接している次接の食肉片Bはその一端側を前配のℓ₂宛折曲げられた状態のもとで、かつ最初の食肉片Bに対して前配の送り距離P宛後退した状態により、最初の食肉片B上に近接重ねのもとで整列が行われる。

上記のように整列版送ペルト15の「戻し」と「送り」の反復操作により上記ペルト15上に規定数の食肉片Bが収置された時点で、その直下の昇動チェン棚17の最高位置に待機中のパイレス19が、移送装置Dによる送りの操作をもつて同期速度により前進するため、整列版

送ペルト15上の整列食肉片Bは、前配による整列状態のままこのパイレス19内に移棄されたる。なお上配により整列食肉片Bを移棄されたパイレス19はそのまま前進して、次般の降動チェン棚側に移動したのち、この位位では順次に降下させられることになる。

なお上配の実施例では食肉片Bの切断と近接 取ねによる整列方法を説明したが、この発明は、 上配の実施例に限定することなく、例えば第10 図および第1 9 図に示すように、通常のハムE

や厚切りの食肉片もそのスライス監列直径 2 のもとで前記と同様に規則正しく近接重ねの整列ができるものである。

以上に説明したようにこの発明は、整列搬送ベルトの戻しと送りの組合せによる反復操作をもつて規則的な間隔による近接重ねが自動的に行えるため、省力化によりコストの低減ができるうえ、常温下での操作が可能により近接重ねの整列枚数が自由に選択できるとしたの時間はなり、なる鍛送が解消されて食肉片の商品価値を大幅めることができる等の効果がある。

4. 図面の簡単な説明

第1図はこの発明による整列方法の主体となる切断整列接触とその内部における移送装盤を示す破裂図、第2図は同側面図、第3図はこの発明による整列方法の第1動作にあたる食肉片の初始曲げ助動作を示す説明図、第4図は同第2動作にあたる食肉片の最初の整列触様を示す説明図、第5図は第4図の食肉片上に一定の重

ね幅をもたせて次接食肉片を載催可能にするためのベルトの動作を示す説明図、第6図は第4図の食肉片上に対する次接食肉片の初端曲け助動作を示す説明図、第7図は同次接食肉片の物品がありかない。第8図は上記図により初端が折り登まれた。第9図は同パイレス内の整列態様を示す側面図、第10図は他の実施例によるハムや厚切り食肉片の整列態様を示す側面図、第110図は同パイレス内の整列態様を示す断面図である。

2 ... 9 7 9

3 … 切断厚み調整用送りモータ

7 … 往復動モータ 11 … 切断用モータ

15… 整列 磁送ペルト A… 肉塊

B ··· 食肉片 C ··· 切断整列装缸

D … 移送装置

ℓ1 … スライス整列の送り距離

ℓ, …初始曲げの戻し距離

P…近接重ね間隔の送り距離

t … 肉厚

才 1 図







